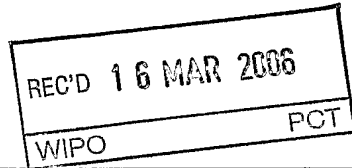


# 特許協力条約

PCT

特許性に関する国際予備報告（特許協力条約第二章）

（法第12条、法施行規則第56条）  
〔PCT36条及びPCT規則70〕



出願人又は代理人 の書類記号 PCT2005-P694	今後の手続きについては、様式PCT/IPEA/416を参照すること。	
国際出願番号 PCT/J P 2005/002863	国際出願日 (日.月.年) 23.02.2005	優先日 (日.月.年) 26.02.2004
国際特許分類 (IPC) Int.Cl. A41H43/00(2006.01), G06F17/50(2006.01), G06T15/70(2006.01)		
出願人 (氏名又は名称) 株式会社島精機製作所		

<p>1. この報告書は、PCT35条に基づきこの国際予備審査機関で作成された国際予備審査報告である。 法施行規則第57条（PCT36条）の規定に従い送付する。</p> <p>2. この国際予備審査報告は、この表紙を含めて全部で 3 ページからなる。</p> <p>3. この報告には次の附属物件も添付されている。</p> <p>a. <input checked="" type="checkbox"/> 附属書類は全部で 3 ページである。</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> 補正されて、この報告の基礎とされた及び／又はこの国際予備審査機関が認めた訂正を含む明細書、請求の範囲及び／又は図面の用紙（PCT規則70.16及び実施細則第607号参照）</p> <p><input type="checkbox"/> 第I欄4.及び補充欄に示したように、出願時における国際出願の開示の範囲を超えた補正を含むものとこの国際予備審査機関が認定した差替え用紙</p> <p>b. <input type="checkbox"/> 電子媒体は全部で (電子媒体の種類、数を示す)。 配列表に関する補充欄に示すように、電子形式による配列表又は配列表に関連するテーブルを含む。 (実施細則第802号参照)</p> <p>4. この国際予備審査報告は、次の内容を含む。</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> 第I欄 国際予備審査報告の基礎</p> <p><input type="checkbox"/> 第II欄 優先権</p> <p><input type="checkbox"/> 第III欄 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての国際予備審査報告の不成</p> <p><input type="checkbox"/> 第IV欄 発明の単一性の欠如</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> 第V欄 PCT35条(2)に規定する新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての見解、それを裏付けるための文献及び説明</p> <p><input type="checkbox"/> 第VI欄 ある種の引用文献</p> <p><input type="checkbox"/> 第VII欄 国際出願の不備</p> <p><input type="checkbox"/> 第VIII欄 国際出願に対する意見</p>
--

国際予備審査の請求書を受理した日 26.12.2005	国際予備審査報告を作成した日 08.03.2006	
名称及びあて先 日本国特許庁 (IPEA/J P) 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号	特許庁審査官 (権限のある職員) 内山 隆史	3 B 9626
電話番号 03-3581-1101 内線 3320		

様式PCT/IPEA/409 (表紙) (2005年4月)

## 第 I 欄 報告の基礎

1. 言語に関し、この予備審査報告は以下のものを基礎とした。

- ☒ 出願時の言語による国際出願
- ☐ 出願時の言語から次の目的のための言語である \_\_\_\_\_ 語に翻訳された、この国際出願の翻訳文
- ☐ 国際調査 (PCT規則12.3(a)及び23.1(b))
- ☐ 国際公開 (PCT規則12.4(a))
- ☐ 国際予備審査 (PCT規則55.2(a)又は55.3(a))

2. この報告は下記の出願書類を基礎とした。(法第6条(PCT14条)の規定に基づく命令に応答するために提出された差替え用紙は、この報告において「出願時」とし、この報告に添付していない。)

- ☐ 出願時の国際出願書類
- ☒ 明細書
- 第 1-19 \_\_\_\_\_ ページ、出願時に提出されたもの
- 第 \_\_\_\_\_ ページ\*、 \_\_\_\_\_ 付けで国際予備審査機関が受理したもの
- 第 \_\_\_\_\_ ページ\*、 \_\_\_\_\_ 付けで国際予備審査機関が受理したもの
- ☒ 請求の範囲
- 第 2-4, 6-8, 10-12 \_\_\_\_\_ 項、出願時に提出されたもの
- 第 \_\_\_\_\_ 項\*、PCT 19 条の規定に基づき補正されたもの
- 第 1, 5, 9 \_\_\_\_\_ 項\*、26.12.2005 \_\_\_\_\_ 付けで国際予備審査機関が受理したもの
- 第 \_\_\_\_\_ 項\*、 \_\_\_\_\_ 付けで国際予備審査機関が受理したもの
- ☒ 図面
- 第 1/13-13/13 \_\_\_\_\_ ページ、出願時に提出されたもの
- 第 \_\_\_\_\_ ページ/図\*、 \_\_\_\_\_ 付けで国際予備審査機関が受理したもの
- 第 \_\_\_\_\_ ページ/図\*、 \_\_\_\_\_ 付けで国際予備審査機関が受理したもの
- ☐ 配列表又は関連するテーブル
- 配列表に関する補充欄を参照すること。

3. ☐ 補正により、下記の書類が削除された。

- ☐ 明細書 第 \_\_\_\_\_ ページ
- ☐ 請求の範囲 第 \_\_\_\_\_ 項
- ☐ 図面 第 \_\_\_\_\_ ページ/図
- ☐ 配列表 (具体的に記載すること) \_\_\_\_\_
- ☐ 配列表に関連するテーブル (具体的に記載すること) \_\_\_\_\_

4. ☐ この報告は、補充欄に示したように、この報告に添付されかつ以下に示した補正が出願時における開示の範囲を超えてされたものと認められるので、その補正がされなかったものとして作成した。(PCT規則 70.2(c))

- ☐ 明細書 第 \_\_\_\_\_ ページ
- ☐ 請求の範囲 第 \_\_\_\_\_ 項
- ☐ 図面 第 \_\_\_\_\_ ページ/図
- ☐ 配列表 (具体的に記載すること) \_\_\_\_\_
- ☐ 配列表に関連するテーブル (具体的に記載すること) \_\_\_\_\_

\* 4. に該当する場合、その用紙に "superseded" と記入されることがある。

第Ⅴ欄 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての法第12条（PCT35条(2)）に定める見解、それを裏付ける文献及び説明

1. 見解

新規性（N）	請求の範囲 1-12	有
	請求の範囲	無
進歩性（I S）	請求の範囲 1-12	有
	請求の範囲	無
産業上の利用可能性（I A）	請求の範囲 1-12	有
	請求の範囲	無

2. 文献及び説明（PCT規則70.7）

請求の範囲 1-12

請求の範囲 1-12 に係る発明は、国際調査報告に引用されたいずれの文献にも記載されておらず、当業者にとって自明なものでもない。

日本国特許庁 26.12.05

## 請求の範囲

- [1] (補正後) 複数のポリゴンからなる3次元の人体モデルに対して、複数のパーツを有する仮想的なニットガーマントを着装させるシミュレーション方法において、  
前記人体モデルに複数の軸を設け、  
前記ニットガーマントの各パーツを前記複数の軸のいずれかに対応させるとともに、前記ニットガーマントを人体モデルに対して仮に位置決めし、  
仮に位置決めしたニットガーマントを、そのパーツ毎に対応する軸へ向けてパーツの自然なサイズへと周方向に収縮／膨張させることにより、各パーツが人体モデルの外側に表れるように前記ニットガーマントを人体モデルに着装させることを特徴とする、人体モデルへのニットガーマントの着装シミュレーション方法。
- [2] 前記人体モデルは少なくとも胴と両腕を備えると共に、胴の軸と右腕の軸並びに左腕の軸を備え、  
前記仮想的なニットガーマントは少なくとも身頃と両袖からなる複数のパーツを備え、かつ各パーツを人体モデルのいずれかの軸に対応させると共に、前記仮の位置決めでは各パーツの内部に対応する軸が通るようにし、  
さらに両袖の上部が人体モデルの腕の上部に触れ、両袖の下部は人体モデルの腕の下部に対して隙間があるように、仮想的なガーマントの両袖を収縮／膨張させることを特徴とする、請求項1の着装シミュレーション方法。
- [3] 前記仮想的なニットガーマントを人体モデルに着装させた後に、そのコース方向とウェール方向とに沿って、仮想的なニットガーマントの各ステッチを再配置することにより、対応する軸が異なるパーツ間での仮想的なニットガーマントの歪みを除くことを特徴とする、請求項2の着装シミュレーション方法。
- [4] 前記ニットガーマントの着装後に、前記ニットガーマントの各ステッチをその周囲のステッチの平均位置に近づくように移動させることによりニットガーマントのステッチ位置を平滑化し、かつこの平滑化を繰り返すことを特徴とする、請求項1の人体モデルへのニットガーマントの着装シミュレーション方法。
- [5] (補正後) 複数のポリゴンからなる3次元の人体モデルに対して、複数のパーツを備えた仮想的なニットガーマントを着装させる装置において、  
人体モデルに設けた複数の軸の位置を記憶するための記憶手段と、

前記ニットガーメントの各パーツを前記複数の軸のいずれかに対応させるための対応手段と、

各パーツを対応する軸に対して、3D空間内で仮に配置するための仮配置手段と、各パーツを対応する軸へ向けてパーツの自然なサイズへと、パーツが人体モデルの外側に表れるように、周方向に収縮／膨張させるための着装手段とを設けて、

前記軸に対して仮に位置決めしたニットガーメントを、パーツ毎に対応する軸へ向けて収縮／膨張させることにより、人体モデルに着装させるようにしたことを特徴とする、着装シミュレーション装置。

- [6] 仮想的なニットガーメントは身頃と両袖とを備え、人体モデルは胴と両腕並びにこれらの軸を備え、

前記着装手段では、両袖の上部が人体モデルの腕の上部に触れ、両袖の下部は人体モデルの腕の下部に対して隙間があるように、仮想的なガーメントの両袖を収縮／膨張させることを特徴とする、請求項5の着装シミュレーション装置。

- [7] 仮想的なニットガーメントを人体モデルに着装させた後に、

仮想的なニットガーメントのコース方向とウェール方向とに沿って、ステッチを再配置することにより、対応する軸が異なるパーツ間での仮想的なニットガーメントの歪みを除くための補正手段を設けたことを特徴とする、請求項6の着装シミュレーション装置。

- [8] 前記ニットガーメントを人体モデルに着装させた後に、前記ニットガーメントの各ステッチをその周囲のステッチの平均位置に近づくように移動させることにより、ニットガーメントのステッチ位置を平滑化するための平滑化手段と、

前記平滑化手段にステッチ位置の平滑化を繰り返して行わせるための繰り返し手段を設けたことを特徴とする、請求項5の着装シミュレーション装置。

- [9] (補正後) 複数のポリゴンからなる3次元の人体モデルに対して、複数のパーツを有する仮想的なニットガーメントを着装させるプログラムにおいて、

人体モデルに設けた複数の軸の位置を記憶するための記憶命令と、

前記ニットガーメントの各パーツを、前記複数の軸のいずれかに対応させるための対応命令と、

各パーツを対応する軸に対して、3D空間内で仮に配置するための仮配置命令と、各パーツを対応する軸へ向けてパーツの自然なサイズへと、パーツが人体モデルの外側に表れるように、周方向に収縮／膨張させるための着装命令とを設けて、

前記軸に対して仮に位置決めしたニットガーメントを、パーツ毎に対応する軸へ向けて収縮／膨張させることにより、人体モデルに着装させるようにしたことを特徴とする、着装プログラム。

- [10] 仮想的なニットガーメントは身頃と両袖とを備え、人体モデルは胴と両腕及びこれらの軸を備え、

前記着装命令では、両袖の上部が人体モデルの腕の上部に触れ、両袖の下部は人体モデルの腕の下部に対して隙間があるように、仮想的なガーメントの両袖を収縮させることを特徴とする、請求項9の着装シミュレーションプログラム。

- [11] 仮想的なニットガーメントを人体モデルに着装させた後に、

仮想的なニットガーメントのコース方向とウェール方向とに沿って、ステッチを再配置することにより、対応する軸が異なるパーツ間での仮想的なニットガーメントの歪みを除くための補正命令を設けたことを特徴とする、請求項10の着装シミュレーションプログラム。

- [12] 前記ニットガーメントを人体モデルに着装させた後に、前記ニットガーメントの各ステッチをその周囲のステッチの平均位置に近づくように移動させることにより、ニットガーメントのステッチ位置を平滑化する平滑化命令と、

該平滑化命令を繰り返し実行させるための繰り返し命令とを設けたことを特徴とする、請求項9の着装プログラム。